PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

09-167671

(43)Date of publication of application: 24.06.1997

(51)Int.CI.

H01R 43/20

(21)Application number: 07-329121

(71)Applicant:

SUMITOMO WIRING SYST LTD

(22)Date of filing:

(72)Inventor:

OGAWA TETSUJI

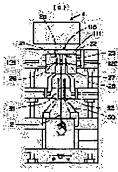
SETO HAJIME SAKUMA TEIJI

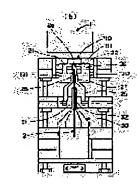
FUKADA KAZUMITSU

(54) TERMINAL INSERTING METHOD AND DEVICE

PROBLEM TO BE SOLVED: To efficiently perform terminal inserting work of an electric wire having a terminal in a type unplaceable on an automation line into a connector housing without erroneous insertion when a wire harness sub-assembly is assembled.

SOLUTION: A setting part 120 to set an electric wire having a terminal moves in order to a position on this side of a necessary terminal housing hole of a connector housing 1. An operator is only to set an electric wire 2 having a terminal held by hand in the setting part 120 in a prescribed preparatory attitude. Afterwards, a machine corrects a attitude of the terminal, and clamps the electric wire, and next, automatically inserts it into a necessary terminal housing hole. Therefore, a terminal inserting process is automated, and access work to this terminal inserting process is entrusted to manpower, and efficiency of this work is increased, and an excellent man-machine system is constituted.





LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C): 1998,2003 Japan Patent Office

- (12)【公報種別】公開特許公報(A)
- (11)【公開番号】特開平9-167671
- (54) 【発明の名称】端子挿入方法及び装置

(43)【公開日】平成9年(1997)6月24日 【審査請求】未請求 【請求項の数】8

IPC

FΙ

- (71)【出願人】住友電装株式会社
- (72)【発明者】小川 哲司/瀬戸 肇/佐久間 悌二/深田 一光
- (21) 【出願番号】特願平7-329121
- (22) 【出願日】平成7年(1995) 12月18日

H01R 43/20 ,

7.

H01R 43/20

(74)【代理人】亀井 弘勝 (外1名)

(57)【要約】

【課題】ワイヤーハーネスサブアセンブリを組み立てる 際に、自動化ラインにのらないタイプの端子付き電線の 、コネクタハウジングへの端子挿入作業を、効率良く且 つ誤挿入なく行うことができること。

【解決手段】端子付き電線をセットするためのセット部 120 が、コネクタハウジング1の所要の端子収容孔の手 前の位置に順次に移動する。作業者は手に持った端子付 き電線2を、セット部120に所定の準備姿勢でセットす るだけである。後は、機械が、端子の姿勢を矯正すると 共に電線をクランプし、次いで所要の端子収容孔に自動 的に挿入する。

【効果】端子挿入工程を自動化すると共にこの端子挿入 工程へのアクセス作業を人手る委ねてこれを効率化する 。優れたマンマシンシステムとなる。

【発明の属する技術分野】ワイヤーハーネスサブアセン プリを組み立てるために、電線端末の端子をコネクタハ ウジングの対応する端子収容孔に挿入する作業を支援す る端子挿入支援装置に関する。

[0002]

【特許請求の範囲】

【請求項1】端子付き電線を所定の自由度を持たせた準 備姿勢となるように人手によってセット部にセットし、 準備姿勢にセットされた端子付き電線の端子がコネクタ ハウジングの端子収容孔に挿入可能な本姿勢となるよう に、端子の姿勢を矯正すると共に電線をクランプし、 クランプした端子付き電線の端子を端子挿入機構によっ て所要の端子収容孔に挿入することを特徴とする端子挿 入方法。

【請求項2】 端子付き電線の端子をコネクタハウジング の端子収容孔に挿入する端子挿入機構と、

この端子挿入機構を所要の端子収容孔の手前に相対的に 移動させる駆動機構と、

上記端子挿入機構及び駆動機構の動作を制御する制御手 段とを備えた端子挿入装置において、

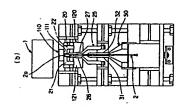
上記端子挿入機構は、

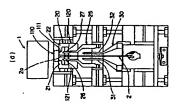
上記端子付き電線が人手によって所定の自由度を持たせ た準備姿勢にセットされるセット部と、

準備姿勢にセットされた端子付き電線の電線をクランプ する電線クランプと、

準備姿勢にセットされた端子付き電線の端子を、端子収 容孔へ挿入可能な本姿勢になるように整える姿勢矯正手 段と、

上記電線クランプによって端子挿入動作が行われるとき に端子の挿入を案内する端子挿入ガイドと、





端子を先端から端子収容孔に挿入するべく上記電線クラ ンプを端子の挿入方向に駆動する駆動手段とを備えたこ とを特徴とする。

【請求項3】請求項2記載の端子挿入装置において、 上記端子挿入ガイドは、端子の先端から所定距離離れた 部分を所定の遊びを持たせた状態に挟むことのできる第 1の開閉チャックからなり、

上記姿勢矯正手段は、上記第1の開閉チャックと、端子 の先端を所定の遊びを持たせた状態に挟んで位置決めす ることのできる第2の開閉チャックとを含むことを特徴 とする。

【請求項4】請求項3記載の端子挿入装置において、 上記第2の開閉チャックは、電線クランプによる端子挿 入動作が開始される前に開放して退避することを特徴と

【請求項5】請求項3又は4記載の端子挿入装置におい

上記第1の開閉チャックは、電線クランプによる端子挿 入動作に伴って端子を案内した状態で挿入方向へ移動し 、端子の先端が端子収容孔に所定量挿入された時点で開 放して退避することを特徴とする。

【請求項6】請求項2ないし5の何れか一つに記載の端 子挿入装置において、

上記セット部には、セットされた端子付き電線の先端を 端子挿入方向に位置決めする第1の位置決め面と、セッ トされた端子付き電線を所定高さに位置決めする第2の 位置決め面とが設けられており、セット部にセットされ た端子付き電線は、両位置決め部によって上記準備姿勢 に保持され、

上記姿勢矯正手段は、上記第1及び第2の位置決め面と 直交する第3の位置決め面を有していることを特徴とす る。

【請求項7】請求項2ないし6の何れか一つに記載の端 子挿入装置において、

複数種の端子付き電線を種類毎に収容した複数の電線収 容箱と、

各電線収容箱に対応して設けられ、作業者に取り出すべ き電線を指示する取出電線指示手段とをさらに備え、

上記制御手段は、予め記憶した内容に基づいて、次に取 り出すべき電線を指示するように、取出電線指示手段の 動作を制御することを特徴とする。

【請求項8】請求項2ないし7の何れか一つに記載の端 子挿入装置において、

上記駆動手段は、端子挿入後に端子抜け検査のために電線を引っ張るべく、上記電線クランプを反挿入方向に駆動することを特徴とする。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の一実施形態に係る端子挿入装置の概略 平面図である。

【図2】端子挿入装置の概略正面図である。

【図3】端子挿入装置の概略側面図である。

【図4】セット部及び端子位置決めチャックの要部の斜 視図である。

【図5】電線収容箱を含む作業台の斜視図である。

【図6】スプライス線用表示部の正面図である。

【図7】本端子挿入装置の電気的概略構成を示すプロック図である。

【図 8 】本端子挿入装置の制御の流れを示すフローチャ ートである。

【図9】(a)及び(b)は端子挿入動作の工程を順次に示す平面図である。

【図10】(a)及び(b)は、図9(b)に続く端子挿入動作の工程を順次に示す平面図である。

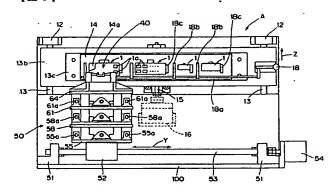
【図11】図10(b)に続く端子挿入動作の工程を示す平面図である。

【符号の説明】

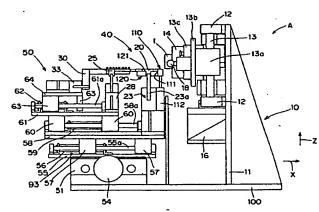
- 1 コネクタハウジング
- la 端子収容孔
- 2 電線
- 2 a 端子
- 3 スプライス線
- 14 ハウジングホルダ
- 20 端子先端チャック
- 21,22 チャック部材
- 24 対向面 (第3の位置決め面)
- 25 端子挿入ガイド
- 30 電線クランプ
- 16,54 モータ (駆動手段)
- 56,59,62 エアシリンダ (駆動手段)
- 70 電線収容箱
- 71 指示ランプ(取出電線指示手段)
- 73,74 指示ランプ
- 80 制御部
- 80A 操作盤
- 83 部番設定SW
- 84 スタートSW
- 110 端子先端位置決め治具
- 111 反挿入方向側端面 (第1の位置決め面)
- 120 セット部

121 上面 (第2の位置決め面)

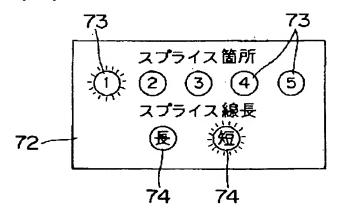
[図1]



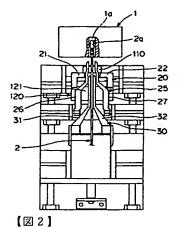
【図3】

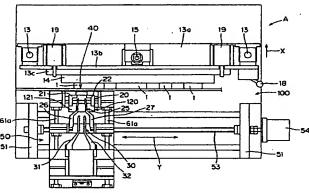


【図6】

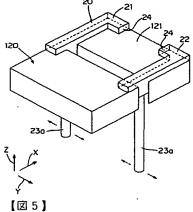


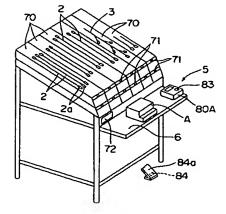
【図11】



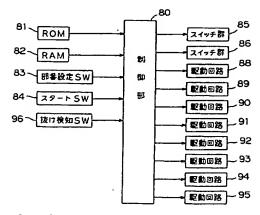


【図4】

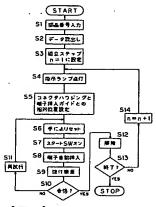




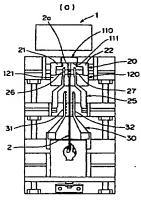
【团7】



【図8】



【図9】



【図10】

